**Аннотация к таблице протокола UAT (User Acceptance Testing) на основе Use Case:**

Данная таблица представляет собой протокол тестирования системы робота-пылесоса на соответствие ожиданиям и потребностям пользователей. Протокол предлагаемого UAT включает в себя информацию о различных сценариях использования (Use Cases), действиях пользователей, ожидаемых результатах и статусе теста. Протокол создан для обеспечения уверенности в том, что система работает в соответствии с требованиями пользователей.

Таблица включает в себя следующие столбцы:

1. ***Название Use Case:*** Наименование сценария использования, описывающего определенное действие пользователя.
2. ***Описание Use Case:*** Краткое описание сценария использования и его цели.
3. ***Действия пользователя:*** Описание конкретных действий, которые пользователь выполняет в рамках данного Use Case.
4. ***Ожидаемый результат:*** Описание того, что пользователь ожидает увидеть или получить после выполнения сценария.
5. ***Статус теста:*** Индикация результата теста (например, "Пройден" или "Не пройден").

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| ***Название***  ***Use Case*** | ***Описание***  ***Use Case*** | ***Действия пользователя*** | ***Ожидаемый результат*** | ***Статус теста*** |
| Use Case 1: Включение робота | Пользователь включает робота-пылесос. | Нажимает кнопку включения. | Робот включается и начинает уборку в соответствии с расписанием. | Пройден |
| Use Case 2: Загрузка карты | Пользователь загружает карту помещения в приложении. | Загружает файл карты. (Например, если карта уже была создана) | Карта успешно загружена и отображается в приложении. | Пройден |
| Use Case 3: Ручное управление | Пользователь управляет роботом вручную с помощью приложения. | Использует панель управления в приложении. | Робот двигается в соответствии с командами пользователя. | Пройден |
| Use Case 4: Навигация по карте | Пользователь выбирает точку на карте, куда нужно отправить робота. | Выбирает целевую точку на карте. | Робот автоматически перемещается к выбранной точке. | Пройден |
| Use Case 5: Расписание уборки | Пользователь настраивает расписание уборки. | Устанавливает временные интервалы. | Робот начинает уборку в соответствии с расписанием. | Пройден |
| Use Case 6: Очистка контейнера | Пользователь опустошает контейнер для мусора. | Открывает контейнер и вынимает мусор. | Контейнер для мусора пуст и робот готов к использованию. | Пройден |
| Use Case 7: Зарядка робота | Робот автоматически возвращается на зарядку при низком заряде. | Робот автоматически переходит на базу для зарядки. | Робот заряжается и готов к работе. | Пройден |
| Use Case 8: Статус и уведомления | Пользователь проверяет статус робота и получает уведомления о завершении уборки и других событиях. | Просматривает статус и уведомления в приложении. | Получает актуальную информацию о состоянии робота. | Пройден |

Этот протокол поможет удостовериться в том, что система соответствует ожиданиям пользователей и успешно выполняет функциональность, необходимую для комфортного использования робота-пылесоса.